

## ⑫ 公開実用新案公報(U)

平3-4378

⑬ Int. Cl.<sup>8</sup>

B 23 K 9/12

B 25 J 9/10  
13/00  
18/02

識別記号

3 3 1 J

K

Z

Z

庁内整理番号

7516-4E

7516-4E

7828-3F

7828-3F

8611-3F

⑭ 公開 平成3年(1991)1月17日

審査請求 未請求 請求項の数 4 (全3頁)

⑮ 考案の名称 産業用ロボット

⑯ 実 願 平1-62568

⑰ 出 願 平1(1989)5月30日

⑱ 考 案 者 松 井 瑞 夫 兵庫県宝塚市新明和町1番1号 新明和工業株式会社産業機械事業部内

⑲ 考 案 者 迫 田 典 明 兵庫県宝塚市新明和町1番1号 新明和工業株式会社産業機械事業部内

⑳ 出 願 人 新明和工業株式会社 兵庫県西宮市小曾根町1丁目5番25号

㉑ 代 理 人 弁理士 吉田 茂明 外2名

## ㉒ 実用新案登録請求の範囲

(1) ワークを把持するためのチャックと、このチャックによつて把持されるワークに対し所定処理を行う作動体とを有する産業用ロボットにおいて、

取付基材に設けられ一定方向に伸縮制御される伸縮体の先端部に前記チャックを設けるとともに、4節リンク機構の隣り合う2節部分を前記取付基材に枢着し、この4節リンク機構の他の2節部分に前記作動体を固定して、前記伸縮体の伸縮量と前記4節リンク機構の取付基材に対する揺動量とをそれぞれ制御することによつて前記作動体と前記チャックに把持されたワークとの相対位置を調整するようにしたことを特徴とする産業用ロボット。

(2) 前記伸縮体が、その伸縮方向の軸線回りに回転自在となるように前記取付基材に支持される

請求項1記載の産業用ロボット。

(3) 前記4節リンク機構の前記差動体と前記取付基材を結ぶ一対のリンク片がターンバックルにより構成される請求項1記載の産業用ロボット。

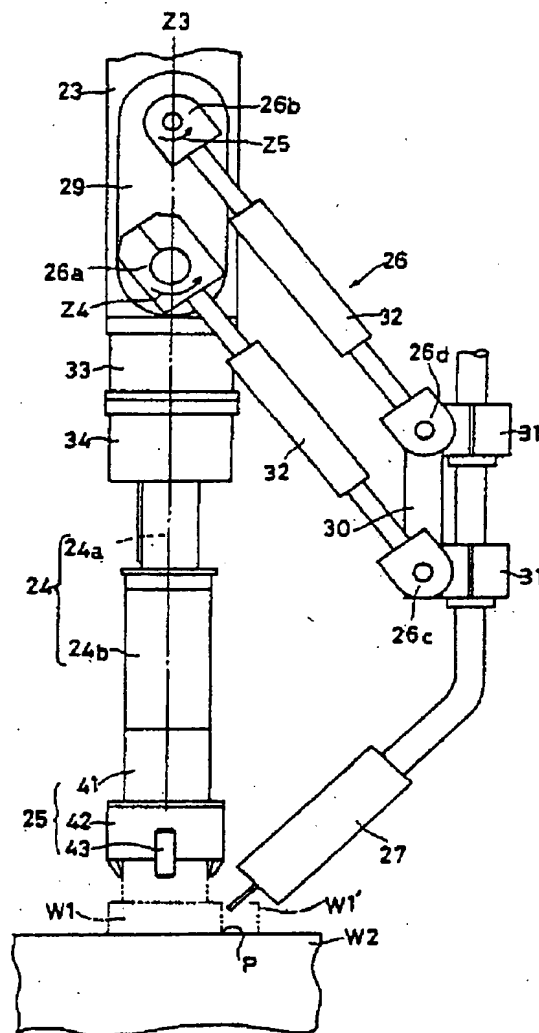
(4) 前記伸縮体がエアシリンダである請求項1記載の産業用ロボット。

## 図面の簡単な説明

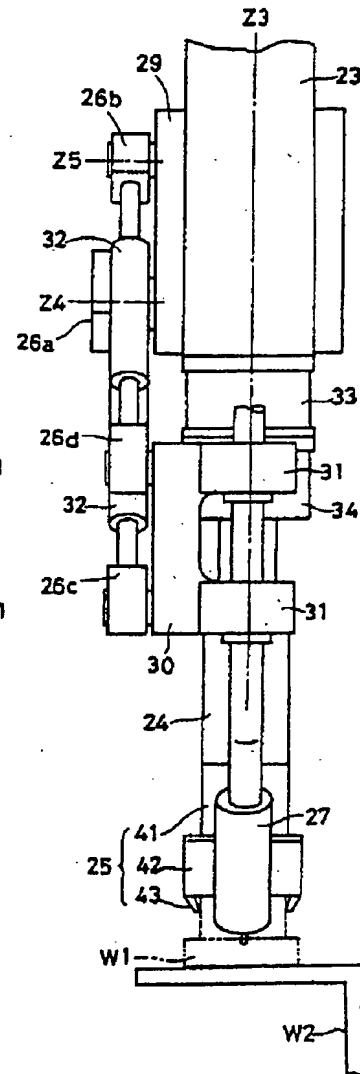
第1図はこの考案の一実施例である産業用ロボットの主要部を拡大して示す側面図、第2図はその主要部の正面図、第3図はその産業用ロボットの全体的な構成を概略的に示す側面図、第4図は第1図の要部拡大断面図、第5図は従来の溶接ロボットの主要部を示す側面図である。

23……垂直腕、24……エアシリンダ、25……チャック、26……4節リンク機構、27……トーチ。

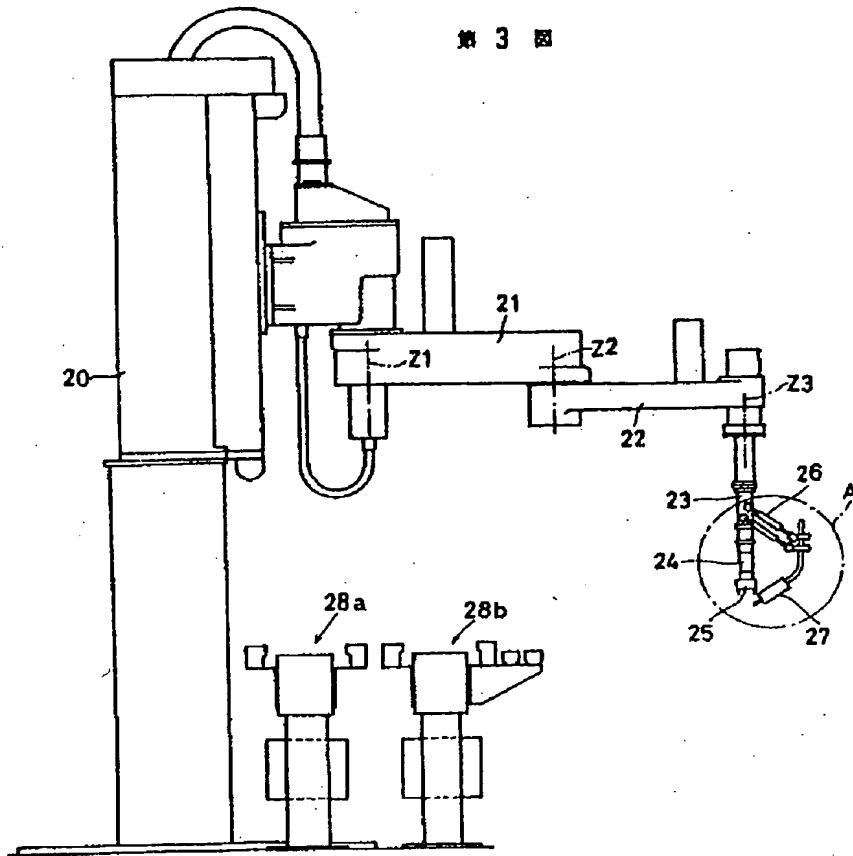
第 1 図



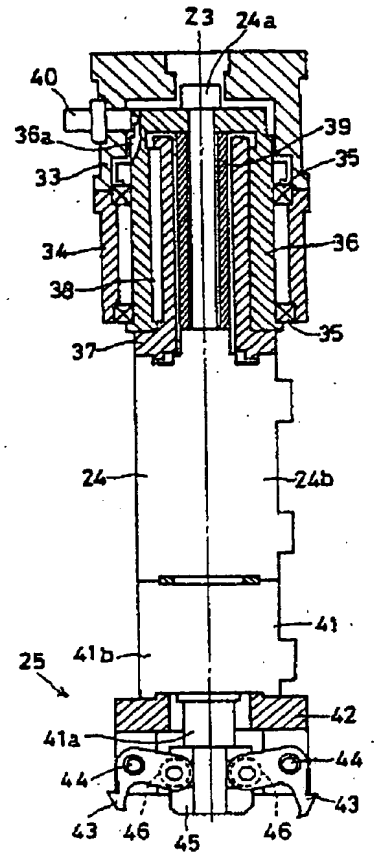
第 2 図



第 3 図



第 4 図



第 5 図

